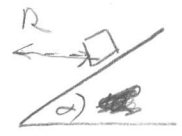
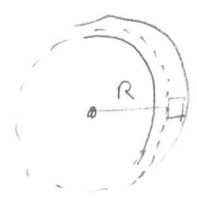


מכונת הכביש מעגל מאבקה: מכט-33 מכט-8:



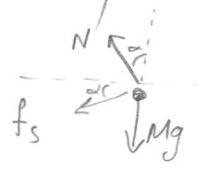
R = 100 m

זווית הט"ה alpha = 10 degrees

מקדם חיכוך סטטי mu_s = 0.3

נמון חייב חיכוך סטטי כי הכוונה היא לתנועה במעגל, כאשר החיכוך מונע עליה או ירידה לאורך התחום המסופג.

אם המכונת נוסעת מהר מדי היא "נזקקת" החוצה מהמעגל לומר צורה במצבן, במהירות המקסימלית המותרת של נמון ע"י החיכוך הסטטי, ולכן הכוחות הם:



מרכז המעגל: כיוון

(1) sum F_r = f_s cos alpha + N sin alpha = M a_r = M v^2 / R

(2) sum F_z = N cos alpha - f_s sin alpha - Mg = 0

(3) f_s_max = mu_s * N

N(cos alpha - mu_s sin alpha) = Mg

N = Mg / (cos alpha - mu_s sin alpha)

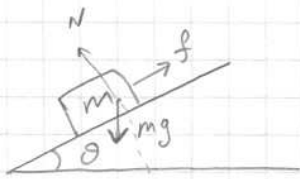
Mg [mu_s cos alpha / (cos alpha - mu_s sin alpha) + sin alpha / (cos alpha - mu_s sin alpha)] = M v^2 / R

v_max = sqrt(R * g * (sin alpha + mu_s cos alpha) / (cos alpha - mu_s sin alpha)) = sqrt(100 * 9.8 * (0.17 + 0.31) / 0.93) approx 22.2 m/s [approx 80 km/h]

הערה: ישנו גם שקיפת עם מהירות מינימלית, שתתחיה המכונת תחליק למטה!

(4) חיכוך סטטי, חיכוך דינמי

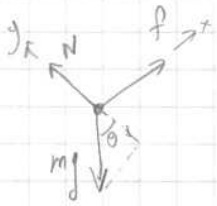
נתונים: $\mu_s = 0.3$, $\mu_k = 0.1$, $m = 5 \text{ kg}$



החיכוך הסטטי המקסימלי הנון:

$$f = \mu_s \cdot N$$

השווה המקסימלית שבה יזז $N = \mu_s$



$$\begin{cases} f - mg \sin \theta = 0 & \text{בכיוון הנ"ל} \\ N - mg \cos \theta = 0 & \text{בכיוון הנ"כ} \end{cases}$$

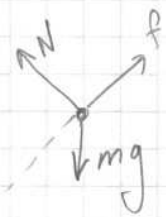
$$N = mg \cos \theta$$

$$f = \mu_s N = \mu_s mg \cos \theta = mg \sin \theta \quad \leftarrow \begin{matrix} \text{הנור} \\ \text{רש} \\ \text{הנור} \end{matrix}$$

$$\tan \theta_{\max} = \mu_s$$

$$\theta_{\max} = \arctan \mu_s = 16.7^\circ$$

התאוצה עבור שוויון שניות מחושבת "חיכוך קינטי":



$$\begin{cases} mg \sin \theta - f = ma \\ N = mg \cos \theta \end{cases}$$

$$f_k = \mu_k \cdot N = \mu_k mg \cos \theta$$

$$mg \sin \theta - \mu_k mg \cos \theta = ma$$

$$a = g [\sin \theta - \mu_k \cos \theta] \quad \leftarrow \text{הנור רש הנור}$$

$$a(\theta = 45^\circ) = g \cdot \frac{\sqrt{2}}{2} (1 - 0.1) = 6.24 \text{ m/s}^2$$

$$a(\theta = 60^\circ) = g \left[\frac{\sqrt{3}}{2} - 0.1 \cdot \frac{1}{2} \right] \approx 8 \text{ m/s}^2$$

גוף מחליק

נפתור את השאלה ע"י חישוב העבודה שנעשתה על הגוף, והשוואת עבודה זו להפרש האנרגיה הקינטית על הגוף פועלים שלושה כוחות הכובד (mg), הנורמל (N), והחיכוך (f). הנורמל תמיד ניצב לתנועה, ולכן לא מבצע עבודה.

1. בקטע המעגלי (A-B) כיוון כוח הכובד הוא כלפי מטה, והחלק הרלוונטי מכוח זה (המקביל לכיוון התנועה) הוא: $mg \cos \theta$
כיוון כוח החיכוך הוא תמיד נגד כיוון התנועה, וגודלו משתנה על פי הנוסחה שניתנה לנו בשאלה. המסלול שלנו הוא לאורך קשת המעגל, ולכן: $ds = R d\theta$
לסיכום, סך העבודה שנעשתה על הגוף בקטע המעגלי היא:

$$W = \int_0^{\frac{\pi}{2}} (mg \cos \theta - \frac{b}{\pi^4} \theta^3) R d\theta = \left(mg \sin \theta - \frac{b}{\pi^4} \frac{\theta^4}{4} \right) R \Big|_0^{\frac{\pi}{2}} = mgR - \frac{b}{\pi^4} \frac{\pi^4}{64} = mgR - \frac{b}{64} R$$

2. נשאלנו מה יהיה המקדם b כך שמהירות בנקודה B תהיה זהה למהירות בנקודה A, כלומר שסך העבודה שנעשתה על הגוף היא אפס. התשובה היא כש $b = 64mg$
בסעיף זה שואלים, עם המקדם b שמצאנו, מה יהיה המרחק B-C. למעשה, אם המקדם b הוא שמצאנו, אנחנו יודעים שלא התבצעה על הגוף עבודה בקטע המעגלי, ולכן מהירותו בנקודה B שווה למהירותו ההתחלתית v_0 מהנקודה A!
אז השאלה היא מה המרחק שיעבור גוף עם מהירות התחלתית v_0 , כאשר פועל עליו חיכוך עם המקדם μ
מכיוון שהגוף מונח על השולחן, ולא מאיץ בכיוון האנכי, הנורמל שווה לכוח הכובד ($N=mg$). ולכן החיכוך הקינטי הוא:
 $f_k = \mu N = \mu mg$
ורק החיכוך הקינטי עושה עבודה (הכובד והנורמל אנכים לתנועה). נחשב את העבודה לאורך קטע באורך L.

$$W = \int_0^L -\mu mg dx = -\mu mg L$$

עכשיו נוסיף את התנאי שהמהירות הסופית היא 0, ובעזרת משפט העבודה-אנרגיה:

$$m \frac{0^2}{2} - m \frac{v_0^2}{2} = W = -\mu mg L$$

$$L = \frac{v_0^2}{2\mu g}$$

וזו התשובה לשאלה. כדאי לבדוק שהיחידות מסתדרות.

הספק: קצב גלוי המורה

$$P = \frac{dW}{dt}$$

$$dW = \vec{F} \cdot d\vec{s} \Rightarrow P = \vec{F} \frac{d\vec{s}}{dt} = \vec{F} \cdot \vec{v}$$

$$1W = \frac{1J}{s} \quad \text{watt}$$

ג'ול'

$$1hp = 746W$$

Kilowatt hour (כ"ש)

סך כל האנרגיה שנצרכת בארץ זקור הספק של 1kW

$$1kWh = 10^3W \cdot 3600s = 3.6 \cdot 10^6 J$$

אנרגיות הספק הקסימלי של 80 מיליון סוס הם הגבולות הקסימליים של הגבולות בגישור סוס ניתן לכל החיובק קטן מכלומר $\xi = \frac{1}{2} \rho \rho A v^2$

כאשר
 $D=0.5$ - מקדם הגרר
 $\rho = 1.23 \frac{kg}{m^3}$ - צפיפות האוויר
 $A = 2m^2$ - הכנייה של המנוע

הכח המנוע הכולל צריך להכניס את החיובק ובמיוחד הכוח

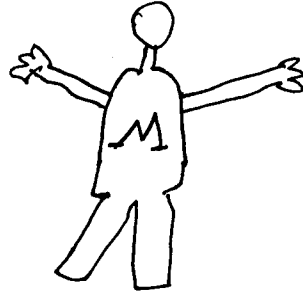
$$P = \xi \cdot v = \frac{1}{2} \rho \rho A v^3 \Rightarrow v_{max} = \left(\frac{2P}{\rho \rho A} \right)^{\frac{1}{3}} = \left(\frac{2 \cdot 80 \cdot 746}{0.5 \cdot 1.23 \cdot 2} \right)^{\frac{1}{3}} = 45 \frac{m}{s} = 162 \frac{km}{h}$$

במה אנרגיה צריך כדי לעבור 100 ק"מ בגבולות הקסימליים?
במה אנרגיה צריך כדי לעבור 40 ק"מ בגבולות הקסימליים?

$$W_1 = \vec{F} \cdot \vec{s} = \frac{1}{2} \rho \rho A v_{max}^2 s = 132 \cdot 10^6 J \quad W_2 = 41 \cdot 10^6 J$$

תלמיד כקילום הים תגורגיו ב'ס'ל'ס

W
D



נסמן m מסת תנודיכ M מסת ה'ס'ל'ס

$$M = 80 \text{ kg}$$

$$(M24) m_1 = 115 \cdot 0.0648 \cdot 10^{-3} = 7.45 \cdot 10^{-3} \text{ kg}$$

$$v_1 = 2180 \frac{\text{mi}}{\text{hr}} = 3488 \frac{\text{km}}{\text{hr}} = 968.8 \frac{\text{m}}{\text{sec}}$$

$$(0.45) m_2 = 230 \cdot 0.0648 \cdot 10^{-3} = 14.9 \cdot 10^{-3} \text{ kg}$$

$$v_2 = 830 \frac{\text{ft}}{\text{sec}} = 276 \frac{\text{m}}{\text{sec}}$$

לפי חוק שימור התנע

$$m_1 v_1 = (m_1 + M) u_1$$

- M24 סמיכ

$$m_2 v_2 = (m_2 + M) u_2$$

- 0.45 סמיכ

$$u_1 = \left[\frac{m_1 v_1}{m_1 + M} \right] = 0.009 \frac{\text{m}}{\text{sec}}$$

$$u_2 = \left[\frac{m_2 v_2}{m_2 + M} \right] = 0.051 \frac{\text{m}}{\text{sec}}$$

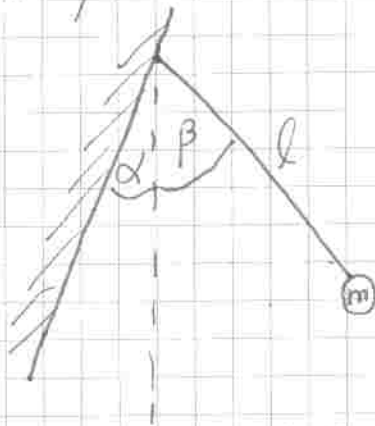
המהירות תלוי במסות. מיקט. ג'ס'ל'ס. מ'ס'ל'ס. תנודיכ תגורגיו ת'ס'ל'ס
ג'ס'ל'ס תנודיכ נ'ס'ל'ס תגורגיו ת'ס'ל'ס

4) (תנועה מעגלית) התיאור הוא זהה לזה של שאלה מס' 3.

הוא מתחיל מתחת כדור $\beta > \alpha$ לזמן $t=0$

הוא מתחיל לזרוק את הכדור למטה: (הוא מתחיל לזרוק את הכדור למטה)

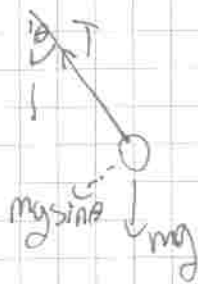
הוא $\alpha < \beta < \pi$



כיוון: זמן התחלה $t=0$

הוא מתחיל לזרוק את הכדור למטה

הוא מתחיל לזרוק את הכדור למטה:



$$m\ddot{\theta} = -mg \sin \theta \approx -mg \theta$$

הוא מתחיל לזרוק את הכדור למטה $\rightarrow \ddot{\theta} = -\frac{g}{l} \theta$

$$\Rightarrow \theta = A \cos(\omega_0 t) + B \sin(\omega_0 t), \quad \omega_0 = \sqrt{\frac{g}{l}}$$

$$\theta(t=0) = \beta \quad \dot{\theta}(t=0) = 0$$

$$\downarrow$$

$$A = \beta$$

$$\downarrow$$

$$B \omega_0 = 0$$

$$\Rightarrow \theta(t) = \beta \cos(\omega_0 t)$$

$$\theta(t) = -\alpha = \beta \cos(\omega_0 t)$$

$$\Rightarrow \cos\left(\sqrt{\frac{g}{l}} t\right) = -\frac{\alpha}{\beta}$$

$$\sqrt{\frac{g}{l}} t = \arccos\left(-\frac{\alpha}{\beta}\right) \Rightarrow T = 2t = 2\sqrt{\frac{l}{g}} \arccos\left(-\frac{\alpha}{\beta}\right)$$

ex- 11-01

התנאים הם:

המהירות של המסה m_2 היא v_2

המהירות של המסה m_1 היא v_1

המהירות של המסה m_1 היא v_1

המהירות של המסה m_2 היא v_2 (2)

$$E_i = E_f$$

$$(1) \quad m_2 g R = \frac{1}{2} m_2 v_2^2 + \frac{1}{2} m_1 v_1^2$$

המהירות של המסה m_2 היא v_2

$$i = \frac{m_1 v_1}{m_2 v_2}$$

$$f = \frac{m_2 v_2}{m_1 v_1}$$

$$(2) \quad 0 = -m_2 v_2 + m_1 v_1$$

$$v_2 = -\frac{m_1}{m_2} v_1$$

המהירות של המסה m_2 היא v_2

$$m_2 g R = \frac{1}{2} m_1 v_1^2 + \frac{1}{2} m_2 \left(-\frac{m_1}{m_2} v_1 \right)^2$$

$$= \frac{1}{2} m_1 v_1^2 + \frac{1}{2} m_2 \frac{m_1^2}{m_2^2} v_1^2$$

$$m_2 g R = \frac{1}{2} m_1 v_1^2 \left(1 + \frac{m_1}{m_2} \right)$$

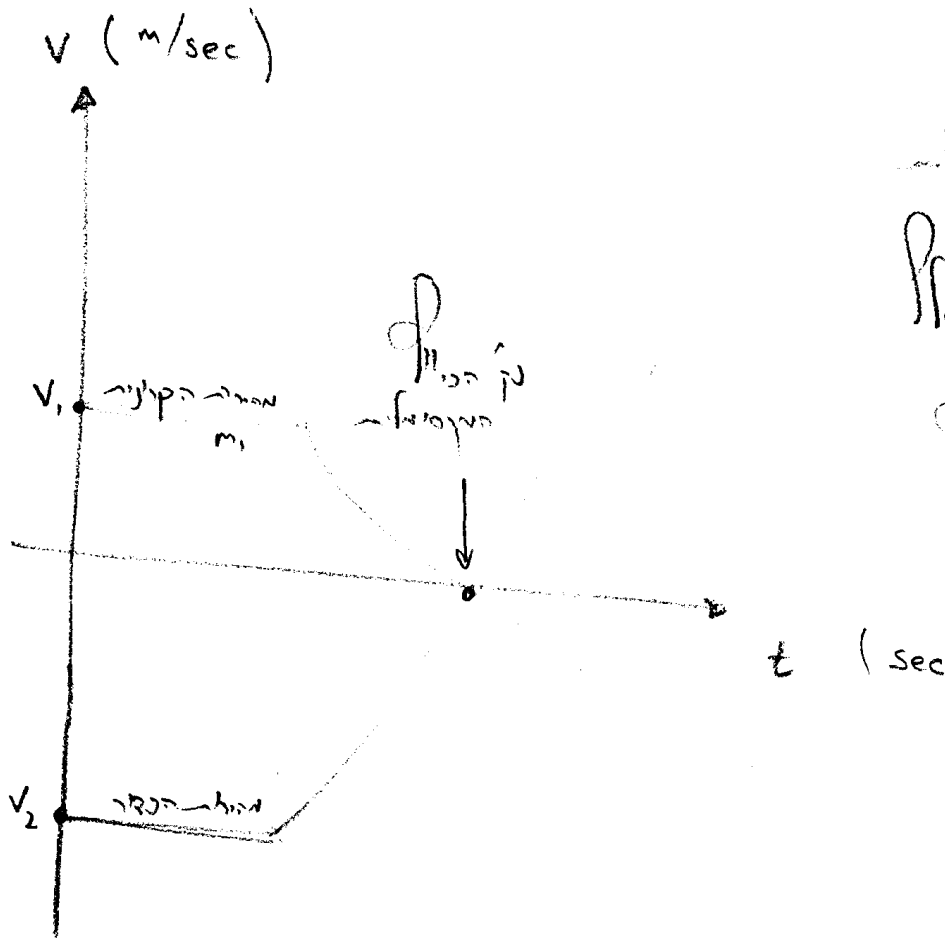
$$v_1^2 = \frac{2 m_2 g R}{1 + \frac{m_1}{m_2}}$$

$$v_1 = \sqrt{\frac{2 g R m_2}{m_1 \left(1 + \frac{m_1}{m_2} \right)}}$$

$$V_2 = - \frac{m_1}{m_2} V_1$$

$$\Rightarrow V_2 = - \frac{m_1}{m_2} \sqrt{\frac{2gR m_2}{m_1 \left(1 + \frac{m_1}{m_2}\right)}}$$

$$V_2 = - \sqrt{\frac{2gR m_1}{m_2 \left(1 + \frac{m_1}{m_2}\right)}}$$



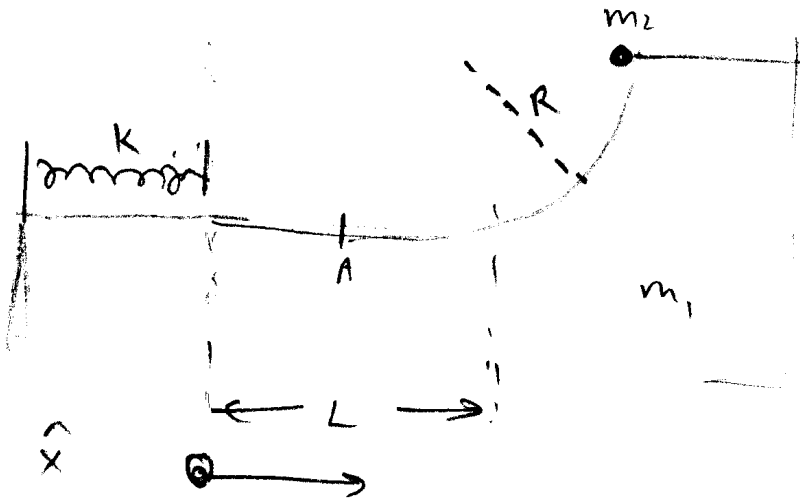
Handwritten notes in Hindi:
 (c)
 m_2 ; m_1 से
 प्रारंभिक वेग
 v_2 से v_1 तक
 वेग बढ़ता है
 ...

Handwritten notes in Hindi:
 ...
 $\frac{1}{2} k x^2 = m_2 g R$ (3)

$$x = \sqrt{\frac{2m_2 g R}{k}}$$

(ד) מרכז המסה במצב שיוקם \hat{x} (שקט) (מרכז המסה)

$$X_{cm} = \frac{m_1 X_1 + m_2 X_2}{m_1 + m_2}$$



D - מרחק המסה המרכזית מהקיר.

\Rightarrow

$$\frac{m_2 \cdot (L+R) + m_1 \cdot 0}{m_1 + m_2}$$

(מרכז המסה)
 \oint - מרחק המסה המרכזית מהקיר
 (מרחק המסה המרכזית מהקיר)

$$= \frac{m_2 (D-X) + m_1 D}{m_1 + m_2}$$

\Rightarrow

$$m_2 (L+R) = D (m_1 + m_2) - m_2 X$$

$$\frac{m_2 (L+R+X)}{m_1 + m_2} = D$$

$$D = \frac{m_2}{m_1 + m_2} \left(L+R + \sqrt{\frac{2m_2 g R}{k}} \right)$$

a. Linear momentum (No outer impulse in the plane of motion) and angular momentum (in respect to the center of mass of $M+m$, No outer torque) are conserved.

b. Using conservation of linear momentum:

$$P_x = mv_0 = (m + M)v \quad (1)$$

$$v = \frac{mv_0}{(m + M)} \quad (2)$$

The position of the center of mass:

$$L_{cm} = \frac{mR}{m + M} \quad (3)$$

The moment of inertia in respect to the CM:

$$I = \frac{MR^2}{2} + ML_{cm}^2 + m(R - L_{cm})^2 \quad (4)$$

Using conservation of angular momentum:

$$mv_0(R - L_{cm}) \sin \beta = I\omega \quad (5)$$

$$\omega = \frac{mv_0(R - L_{cm}) \sin \beta}{\frac{MR^2}{2} + ML_{cm}^2 + m(R - L_{cm})^2} \quad (6)$$

c. It is clearly an inelastic collision so:

$$\Delta E = \frac{I\omega^2}{2} + \frac{(m + M)v^2}{2} - \frac{mv_0^2}{2} \quad (7)$$